

Schweißvorrichtung

Technisches Gebiet

Die Erfindung betrifft eine Schweißvorrichtung mit zwei durch einen Servomotor relativ zueinander bewegbaren, mit Elektroden bestückbaren Elektroenträgern.

5 Stand der Technik

Bekannt sind Schweißvorrichtungen der vorstehenden Art, bei denen – wie im Falle der DE 101 44 731 A1 – entweder von beiden Elektroenträgern oder aber – wie im Falle der DE 33 27 510 C2 – zumindest von einem Elektroenträger eine scherenförmige Bewegung ausgeführt wird.

- 10 Bei beiden auch als Schweißzangen bezeichneten bekannten Vorrichtungen bewegt sich zumindest eine Elektrode auf einer Kreisbahn. Dies bedeutet, dass z. B. beim Schweißen von Blechen unterschiedlicher Stärke keine Gewähr für gleichbleibende Kontaktflächen zwischen den Blechen und den Elektroden gegeben ist. Wird die Schwenkbewegung in die Elektroenträger – wie im Falle der
- 15 DE 101 44 731 A1 – zudem durch von einem gemeinsamen Elektromotor angetriebene Spindeln in die den Elektroden abgewandten Enden der Elektroenträger eingeleitet, so muss mit den Verschleiß der Spindeltriebe fördernden Biegebelastungen der Spindeln gerechnet werden. Als nachteilig erweist sich bei den bekannten Konstruktionen zudem der Umstand, dass immer dann, wenn der Abstand der in
- 20 die Schweißposition überführten Elektroden vom Schweißgut vor dem Anpressen der Elektroden unterschiedlich ist, Verformungen des Schweißgutes nicht ausgeschlossen werden können, da die dem Schweißgut nähergelegene Elektrode das Schweißgut gegen die dem Schweißgut ferner gelegene Elektrode verlagert. Die hierbei zurückgelegten Wege sind in der Praxis zwar gering, aber für den einwand-
- 25 freien Schweißprozess durchaus nicht bedeutungslos.

Darstellung der Erfindung

Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, eine Schweißvorrichtung der in Betracht gezogenen Art zu schaffen, bei der beide Elektroden eine lineare Bewegung ausführen und bei der Positionierungsfehler beim Überführen der Elektroden in die Schweißposition ohne störende Verlagerungen bzw. Verformungen des Schweißgutes ausgeglichen werden. Gelöst wird diese Aufgabe bei einer Schweißvorrichtung der in Betracht gezogenen Art erfindungsgemäß dadurch, dass sie mindestens eine Linearführung aufweist, auf der beide Elektrodenträger geführt sind, dass die Elektrodenträger und der Servomotor eine schwimmend auf der Linearführung gelagerte Baugruppe bilden und dass die Baugruppe durch Mittel zum Ausgleich ihres Gewichtes in einer Grundposition gehalten wird, aus der die Elektrodenträger in die Schweißposition überführbar sind.

Die erfindungsgemäße Schweißvorrichtung bietet den Vorteil, dass aufgrund der Linearbewegung der Elektrodenträger unabhängig von der Lage und Dicke der zu verschweißenden Teile eine vollflächige und satte Anlage zwischen den Elektroden und dem Schweißgut gewährleistet ist. Die schwimmende Lagerung der zur Durchführung des Schweißvorganges dienenden Teile ermöglicht es, die Elektroden automatisch in eine symmetrische Position gegenüber dem Schweißgut zu überführen. Die vorzugsweise von mindestens einer Feder gebildeten Mittel zum Gewichtsausgleich halten die Elektrodenträger und den Servomotor in einer Mittellage.

Als besonders vorteilhaft erweist es sich, wenn die Vorrichtung mit einer Bremse ausgestattet ist, durch die die von den Elektrodenträgern und dem Servomotor gebildete Baugruppe während bestimmter Prozessphasen auf der Linearführung arretierbar ist.

Weitere Merkmale und Einzelheiten der Erfindung ergeben sich aus den Unteransprüchen und der nachstehenden Beschreibung einer in den beigefügten schematischen Zeichnungen dargestellten Ausführungsform der Erfindung.

Kurze Beschreibung der Zeichnungen

Es zeigen:

- Fig. 1 die wesentlichen Teile der an eine Schweißstelle überführte Vorrichtung in ihrer Ausgangsposition
- 5 Fig. 2 die Lage der Teile der Schweißvorrichtung gemäß Fig. 1 in einer ersten Zwischenposition
- Fig. 3 die Lage der Teile der Schweißvorrichtung in einer zweiten Zwischenposition
- Fig. 4 die Lage der Teile der Schweißvorrichtung in der Schweißposition und
- 10 Fig. 5 die Lage der Teile der Schweißvorrichtung während der Rückführung in die Ausgangsposition.

Wege zur Ausführung der Erfindung

In Fig. 1 ist 1 eine Linearführung auf der schwimmend drei Schlitten 2, 3 und 4 gelagert sind. Mit dem Schlitten 2 ist durch Schrauben 5 ein oberer Elektrodenträger 6
15 verbunden, der an seinem einen Ende eine Elektrode 7 trägt und an seinem anderen Ende mit einer nicht dargestellten Mutter die Spindel 8 eines durch einen Servomotor 9 angetriebenen Gewindetribs umschließt. 10 ist eine Kupplung, die den oberen Wellenstumpf 11 der Welle des Servomotors 9 mit der Spindel 8 verbindet.

Mit dem Schlitten 4 ist mittels Schrauben 5 ein unterer Elektrodenträger 12 verbunden,
20 den, der an seinem einen Ende eine Elektrode 13 trägt und an seinem anderen Ende mit einer nicht dargestellten Mutter eine weitere Spindel 14 des Gewindetriebes umschließt, wobei die Spindel 14 über eine Kupplung 15 mit dem Wellenstumpf 16 der Welle des Servomotors 9 verbunden ist. Die Spindeln 8 und 14 haben gegenläufige Gewinde.

25 Der Servomotor 9 ist mittels eines Querträgers 17 mit dem Schlitten 3 verbunden.. Am dem Servomotor 9 abgewandten Ende des Querträgers 17 ist eine Brems-

schiene 18 befestigt, deren Position durch den Bremskolben 19 einer elektrisch oder pneumatisch betätigbaren Bremse 20 in jeder Lage arretierbar ist.

Die Schlitten 2, 3, 4 mit den Elektroenträgern 6 und 12 sowie dem Querträger 17 bilden zusammen mit dem Servomotor 9 und den Spindeln 8, 14 eine Baugruppe, die schwimmend auf der Linearführung 1 gelagert ist, wobei eine Feder 21 mit einer möglichst linearen Kennlinie für einen Gewichtsausgleich sorgt. Statt des Gewichtsausgleiches durch eine Feder kommt auch ein pneumatischer Gewichtsausgleich in Betracht.

Am oberen und unteren Ende der Linearführung sind Endanschläge 22 und 23 angeordnet, die zusammen mit den als Rutschkupplungen ausgebildeten Kupplungen 10 und 15 ein Herausdrehen der Spindeln 8 und 14 aus den in den Elektroenträgern 6, 12 angeordneten Muttern der Gewindetribe verhindern. Sowohl die Endanschläge 22, 23 als auch die Linearführung 1 sind an einer Grundplatte 24 befestigt, über die die Schweißvorrichtung z. B. mit einem Industrieroboter verbunden werden kann.

Die beschriebene Anordnung der Bauteile wird als besonders vorteilhaft erachtet, schließt jedoch Modifikationen nicht aus. So könnte die Linearführung 1 beispielsweise durch zwei im Abstand voneinander angeordnete Parallelführungen ersetzt werden, zwischen denen der Servomotor 9 und die Spindeln 8, 14 liegen können. Möglich wäre es zudem, den Gewindetrieb zwischen den die Elektroden 7, 13 haltenden Enden der Elektroenträger 6, 12 anzuordnen, um nur einige denkbare Varianten zu erwähnen. In jedem Fall ist sichergestellt, dass in die Spindeln des Gewindetriebes keine Biegemomente eingeleitet werden und dass die Stirnflächen 25, 26 der Elektroden 7 und 13 parallel zueinander und zum Schweißgut ausgerichtet sind.

Zum besseren Verständnis der Dinge erfolgt nunmehr anhand der Figuren 1 bis 5 die Schilderung des Ablaufes eines Schweißvorganges.

Die Schweißvorrichtung wird bei angezogener Bremse 20 in den Bereich zweier miteinander zu verschweißender Bleche 27, 28, d. h. in die in Fig. 1 dargestellte Position überführt. Sobald sie die in Figur 2 dargestellte Lage erreicht hat, d. h. so-

bald sich eine der Elektroden 7, 8 in unmittelbarer Nähe des Blechpaketes 27, 28 befindet, wird die Bremse 20 mit Hilfe einer hier nicht näher beschriebenen Programmsteuerung gelöst und wie in Fig. 2 dargestellt setzt die obere Elektrode 7 auf dem Blech 27 auf. Der Servomotor 9 läuft weiter und „zieht“ die untere Elektrode 13 nach oben, während sich die obere Elektrode 7 auf dem gewissermaßen einen Festpunkt bildenden Blech 27 abstützt. Es erfolgt mit anderen Worten ein automatischer Ausgleich der asymmetrischen Lage der Elektroden 7, 13 gegenüber dem Blechpaket 27, 28. Dieser Ausgleich verhindert, dass die Bleche 27, 28 verformt oder verlagert werden. Sobald die Schließbewegung der Elektroden 7, 13 beendet und die Position in Fig. 4 erreicht ist, erfolgt der Schweißvorgang, wobei der Anpressdruck der Elektroden 7, 13 und die Schweißdauer durch auf den Servomotor 9 einwirkende, nicht dargestellte Sensoren gesteuert werden. Nach Abschluss des Schweißvorganges wird die Bremse 20 erneut betätigt, so dass sich beide Elektroden 7, 13 gleichmäßig von den Blechen 27, 28 entfernen können, bis sie die in Fig. 5 dargestellte Position erreicht haben. Entspricht die erreichte Position nicht der Mittellage, so wird bei geöffneter Bremse 20 der Servomotor 9 eingeschaltet und die Elektroden 6, 12 entfernen sich voneinander bis z. B. der obere Schlitten 2 mit dem Elektroden 6 am Endanschlag 22 zur Anlage kommt. Von diesem Augenblick an drückt der weiterlaufende Servomotor sich nach unten, wobei der untere Schlitten 2 mit dem Elektroden 6 sich gleichzeitig relativ zum Servomotor 20 ebenfalls nach unten bewegt, bis er gegen den Endanschlag 23 anschlägt. Dieser Zeitpunkt wird durch einen nicht dargestellten Kraftsensor erfasst, der den Servomotor 20 abschaltet. Die Elektroden 6, 12 befinden sich nunmehr in ihrer Soll-Ausgangslage.

Ansprüche:

- 1 Schweißvorrichtung mit zwei durch einen Servomotor relativ zueinander bewegbaren, mit Elektroden bestückbaren Elektrodenträgern, **dadurch gekennzeichnet**, dass sie mindestens eine Linearführung (1) aufweist, auf der beide Elekt-
- 5 rodenträger (6, 12) geführt sind, dass die Elektrodenträger (6, 12) und der Servomotor (9) eine schwimmend auf der Linearführung (1) gelagerte Baugruppe bilden und dass die Baugruppe durch Mittel zum Ausgleich ihres Gewichtes in einer Grundposition gehalten wird, aus der die Elektrodenträger (6, 12) in die Schweißposition überführbar sind.
- 10 2 Schweißvorrichtung nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet**, dass sie mit einer Bremse (20) ausgestattet ist, durch die die von den Elektrodenträgern (6, 12) und dem Servomotor (9) gebildete Baugruppe auf der Linearführung (1) arretierbar ist.
- 15 3 Schweißvorrichtung nach Anspruch 1 oder 2, **dadurch gekennzeichnet**, dass auf der Linearführung (1) drei Schlitten (2, 3, 4) gelagert sind.
- 4 Schweißvorrichtung nach Anspruch 2 und 3, **dadurch gekennzeichnet**, dass durch die Bremse (20) der mit dem Servomotor (9) verbundene Schlitten (3) arretierbar ist.
- 5 Schweißvorrichtung nach einem der Ansprüche 2 bis 4, **dadurch gekennzeichnet**, dass mit dem den Servomotor (9) tragenden Schlitten (3) eine durch einen Kolben (19) der Bremse (20) arretierbare Bremsschiene (18) verbunden ist.
- 20 6 Schweißvorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 5, **dadurch gekennzeichnet**, dass der Servomotor (9) zwischen den Elektrodenträgern (6, 12) angeordnet ist.

7 Schweißvorrichtung nach Anspruch 6, **dadurch gekennzeichnet**, dass durch den Servomotor (6, 12) zwei mit gegenläufigem Gewinde versehene Spindeln (8, 14) antreibbar sind, die mit den Elektroenträgern (6, 12) zugeordneten Muttern in Eingriff stehen.

5 8 Schweißvorrichtung nach Anspruch 7, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Spindeln (8, 14) über Kupplungen (10, 15) mit sich gegenüberliegenden Wellenstümpfen (11, 16) der Welle des Servomotors (9) verbunden sind.

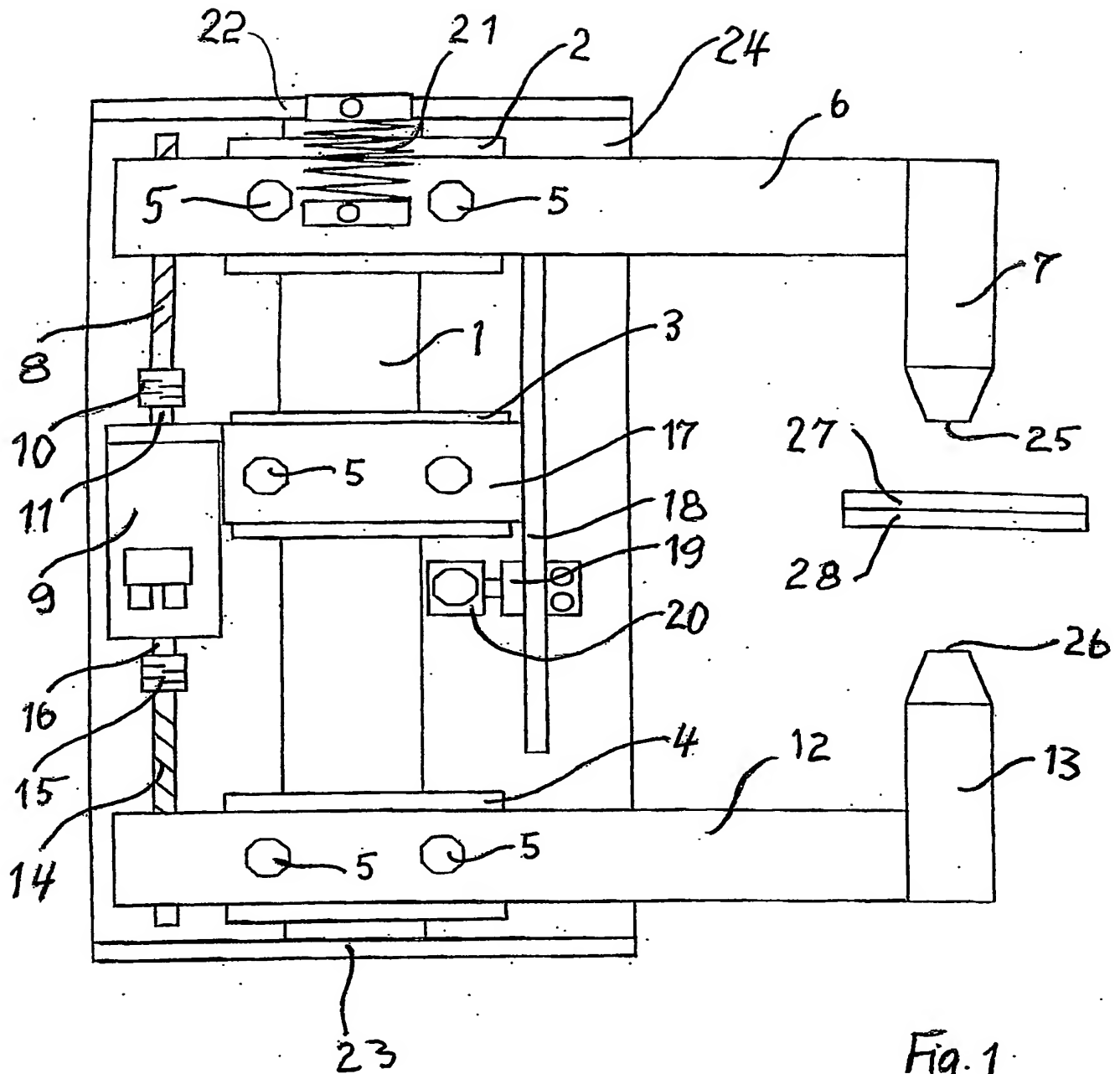
9 Schweißvorrichtung nach Anspruch 8, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Kupplungen (10, 15) als Rutschkupplungen ausgebildet sind.

10 10 Schweißvorrichtung nach einem der Ansprüche 7 bis 9, **dadurch gekennzeichnet**, dass die durch den Servomotor (9) antreibbaren Spindeln (8, 14) mit Muttern an den den Elektroden (7, 13) abgewandten Enden der Elektroenträger (6, 12) in Eingriff stehen.

11 Schweißvorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 10, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Mittel zum Ausgleich ihres Gewichtes von mindestens einer Feder (21) gebildet werden .

12 Schweißvorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 10, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Mittel zum Ausgleich ihres Gewichtes von einem Pneumatikzylinder gebildet werden.

20 13 Schweißvorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 12, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Linearführung (1) mit Endanschlägen (22, 23) versehen ist.



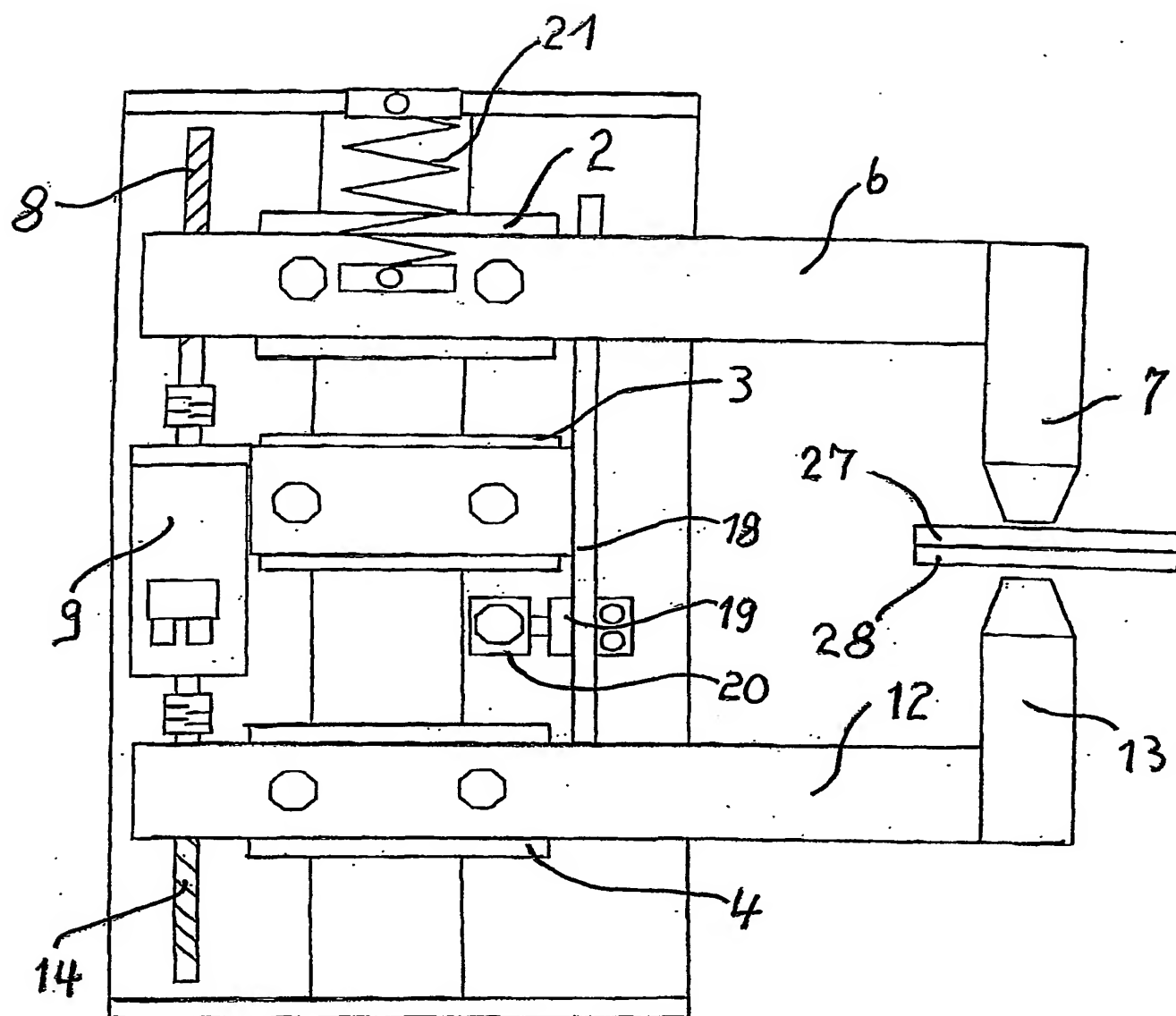


Fig. 2

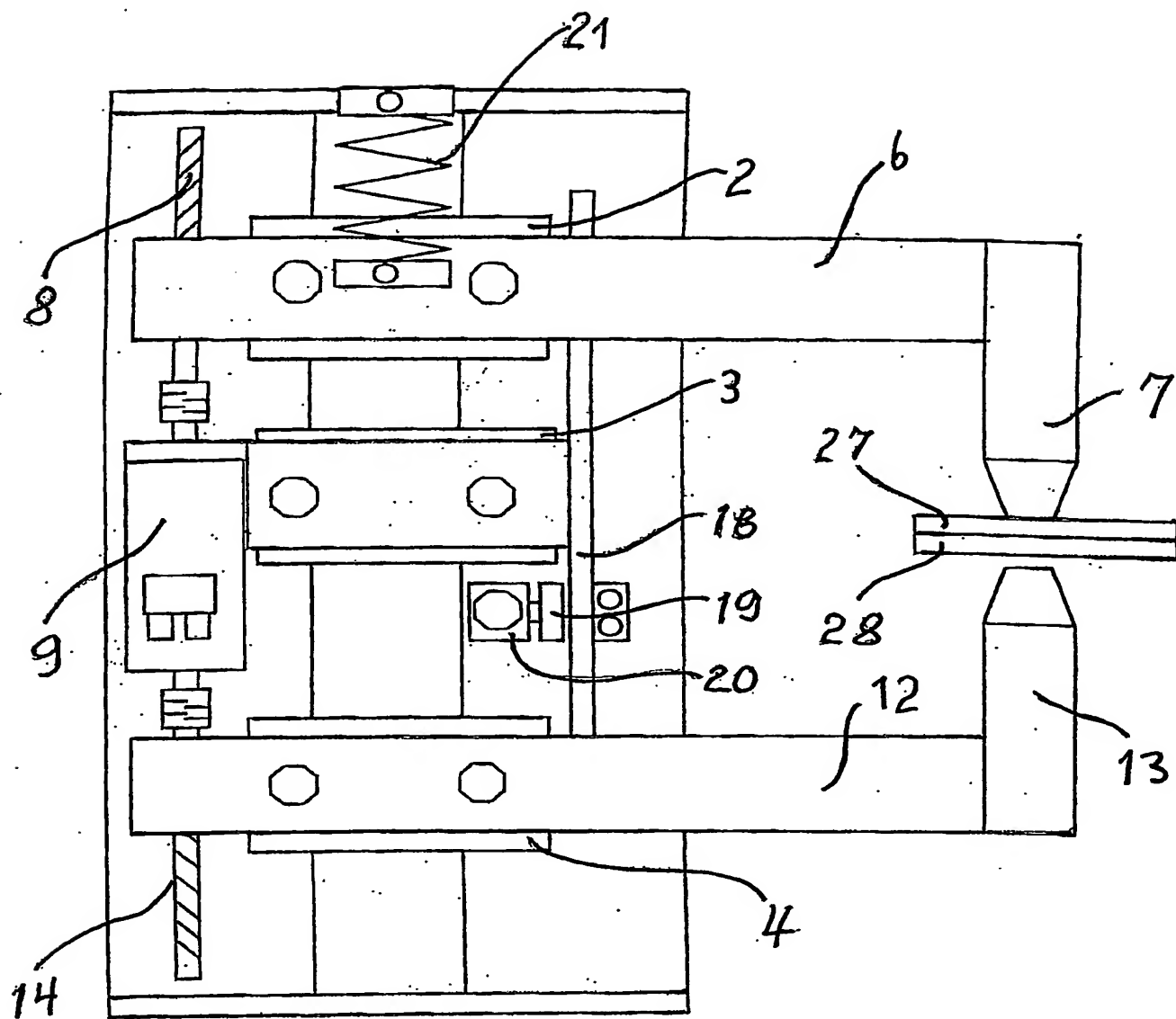


Fig. 3

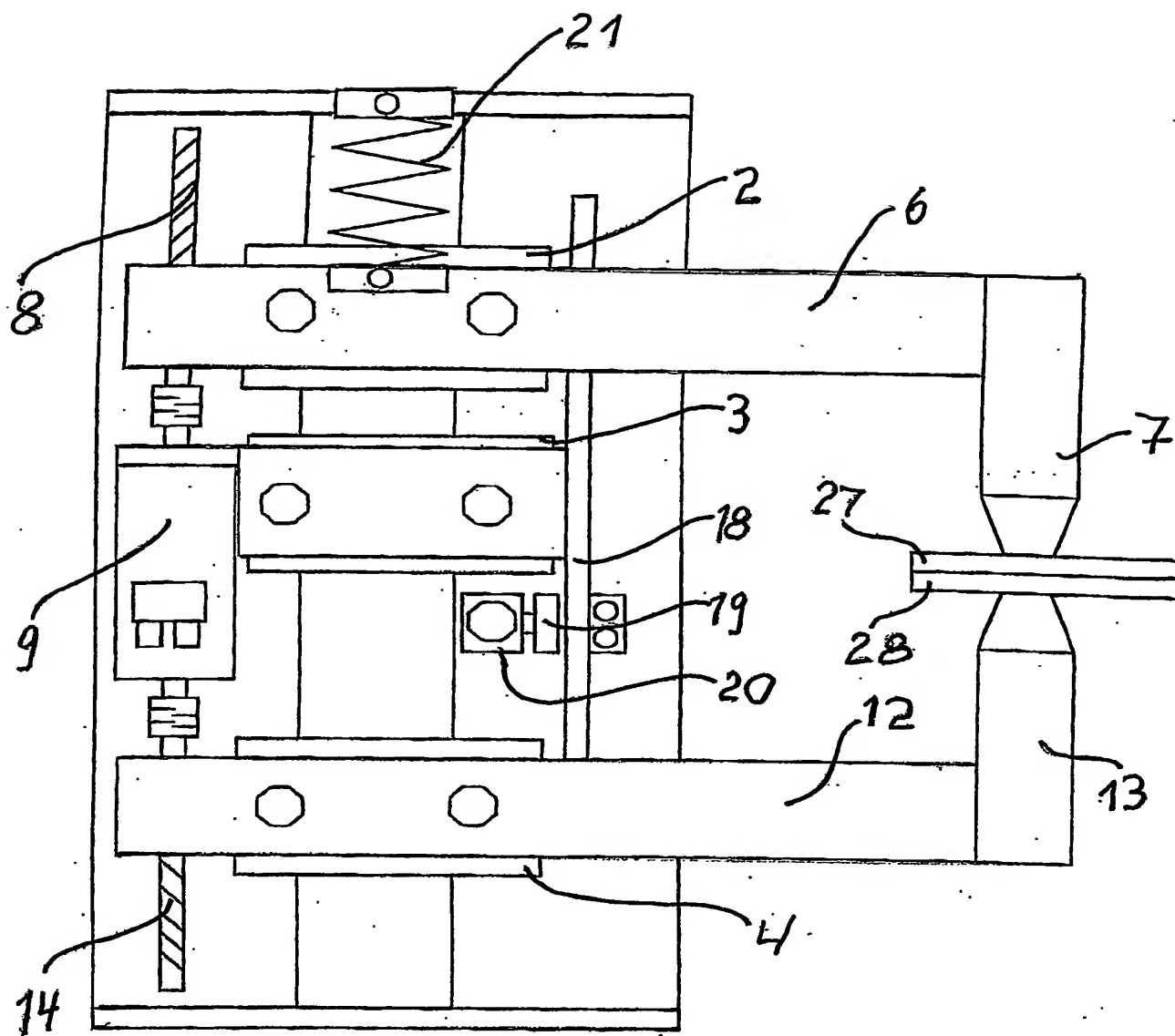


Fig. 4

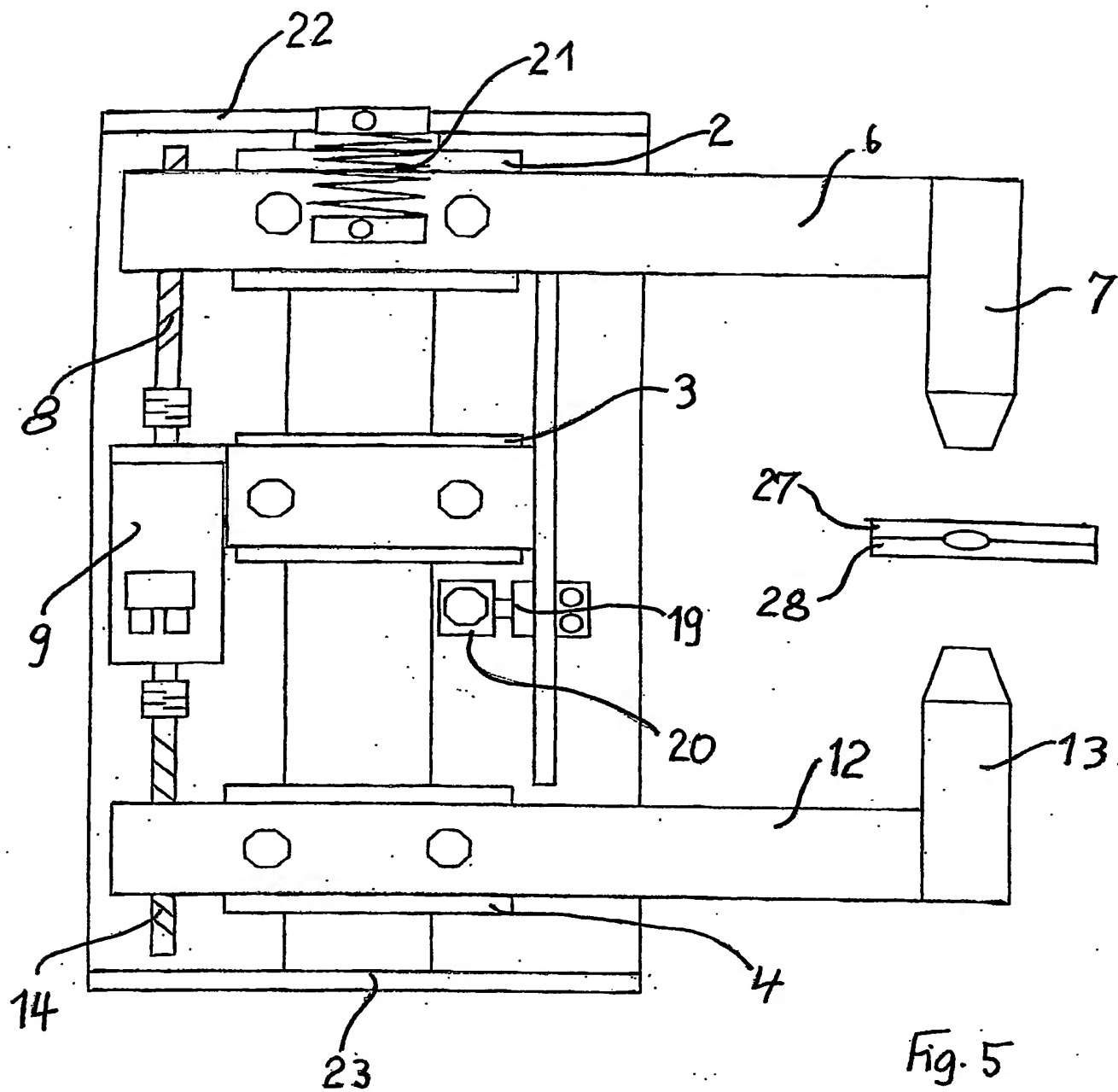


Fig. 5

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No
PCT/EP2004/014513

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER
IPC 7 B23K11/31

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)
IPC 7 B23K

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used)

EPO-Internal, WPI Data, PAJ

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	WO 03/099504 A (MATUSCHEK MESSTECHNIK GMBH; MAREK, DR., UDO; POELL, DR., KARL; LANGE,) 4 December 2003 (2003-12-04) page 15, line 6 - page 17, line 20; figure 4	1-13
A	FR 2 822 743 A (ARO) 4 October 2002 (2002-10-04) page 9, line 4 - page 9, line 26; figures 8-11	1-13
A	EP 0 830 916 A (DENGENSHA MANUFACTURING COMPANY LIMITED) 25 March 1998 (1998-03-25) figures 1,3,5	1-13

☐ Further documents are listed in the continuation of box C.

☒ Patent family members are listed in annex.

* Special categories of cited documents:

- *A* document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- *E* earlier document but published on or after the international filing date
- *L* document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- *O* document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- *P* document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

- *T* later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
- *X* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
- *Y* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art
- *Z* document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

15 April 2005

Date of mailing of the international search report

22/04/2005

Name and mailing address of the ISA

European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Authorized officer

Concannon, B

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International Application No

PCT/EP2004/014513

Patent document cited in search report		Publication date	Patent family member(s)	Publication date
WO 03099504	A	04-12-2003	DE 10223821 A1	11-12-2003
			AU 2003240722 A1	12-12-2003
			WO 03099504 A1	04-12-2003
			US 2003222055 A1	04-12-2003
FR 2822743	A	04-10-2002	FR 2822743 A1	04-10-2002
			EP 1425129 A1	09-06-2004
			WO 02078892 A1	10-10-2002
EP 0830916	A	25-03-1998	JP 3259900 B2	25-02-2002
			JP 10180455 A	07-07-1998
			DE 69708805 D1	17-01-2002
			DE 69708805 T2	11-04-2002
			EP 0830916 A1	25-03-1998
			US 5928531 A	27-07-1999

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP2004/014513

A. KLASSIFIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES IPK 7 B23K11/31		
Nach der Internationalen Patentklassifikation (IPK) oder nach der nationalen Klassifikation und der IPK		
B. RESEARCHIERTE GEBIETE		
Recherchiertes Mindestprüfstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbole) IPK 7 B23K		
Recherchierte aber nicht zum Mindestprüfstoff gehörende Veröffentlichungen, soweit diese unter die recherchierten Gebiete fallen		
Während der Internationalen Recherche konsultierte elektronische Datenbank (Name der Datenbank und evtl. verwendete Suchbegriffe) EPO-Internal, WPI Data, PAJ		
C. ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN		
Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
A	WO 03/099504 A (MATUSCHEK MESSTECHNIK GMBH; MAREK, DR., UDO; POELL, DR., KARL; LANGE,) 4. Dezember 2003 (2003-12-04) Seite 15, Zeile 6 - Seite 17, Zeile 20; Abbildung 4	1-13
A	FR 2 822 743 A (ARO) 4. Oktober 2002 (2002-10-04) Seite 9, Zeile 4 - Seite 9, Zeile 26; Abbildungen 8-11	1-13
A	EP 0 830 916 A (DENGENSHA MANUFACTURING COMPANY LIMITED) 25. März 1998 (1998-03-25) Abbildungen 1,3,5	1-13
<input type="checkbox"/> Weitere Veröffentlichungen sind der Fortsetzung von Feld C zu entnehmen <input checked="" type="checkbox"/> Siehe Anhang Patentfamilie		
* Besondere Kategorien von angegebenen Veröffentlichungen : *A* Veröffentlichung, die den allgemeinen Stand der Technik definiert, aber nicht als besonders bedeutsam anzusehen ist *E* älteres Dokument, das jedoch erst am oder nach dem internationalen Anmeldedatum veröffentlicht worden ist *L* Veröffentlichung, die geeignet ist, einen Prioritätsanspruch zweifelhaft erscheinen zu lassen, oder durch die das Veröffentlichungsdatum einer anderen im Recherchenbericht genannten Veröffentlichung belegt werden soll oder die aus einem anderen besonderen Grund angegeben ist (wie ausgeführt) *O* Veröffentlichung, die sich auf eine mündliche Offenbarung, eine Benutzung, eine Ausstellung oder andere Maßnahmen bezieht *P* Veröffentlichung, die vor dem internationalen Anmeldedatum, aber nach dem beanspruchten Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist *T* Spätere Veröffentlichung, die nach dem internationalen Anmeldedatum oder dem Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist und mit der Anmeldung nicht kollidiert, sondern nur zum Verständnis des der Erfindung zugrundeliegenden Prinzips oder der ihr zugrundeliegenden Theorie angegeben ist *X* Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann allein aufgrund dieser Veröffentlichung nicht als neu oder auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden *Y* Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann nicht als auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden, wenn die Veröffentlichung mit einer oder mehreren anderen Veröffentlichungen dieser Kategorie in Verbindung gebracht wird und diese Verbindung für einen Fachmann naheliegend ist *Z* Veröffentlichung, die Mitglied derselben Patentfamilie ist		
Datum des Abschlusses der Internationalen Recherche 15. April 2005		Absenddatum des internationalen Recherchenberichts 22/04/2005
Name und Postanschrift der Internationalen Recherchenbehörde Europäisches Patentamt, P.B. 5818 Patentlaan 2 NL - 2280 HV Rijswijk Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl, Fax: (+31-70) 340-3016		Bevollmächtigter Bediensteter Concannon, B

INTERNATIONAL RECHERCHENBERICHT

Angaben zu Veröffentlichungen, die zur selben Patentfamilie gehören

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP2004/014513

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument		Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
WO 03099504	A	04-12-2003	DE 10223821 A1	11-12-2003
			AU 2003240722 A1	12-12-2003
			WO 03099504 A1	04-12-2003
			US 2003222055 A1	04-12-2003
FR 2822743	A	04-10-2002	FR 2822743 A1	04-10-2002
			EP 1425129 A1	09-06-2004
			WO 02078892 A1	10-10-2002
EP 0830916	A	25-03-1998	JP 3259900 B2	25-02-2002
			JP 10180455 A	07-07-1998
			DE 69708805 D1	17-01-2002
			DE 69708805 T2	11-04-2002
			EP 0830916 A1	25-03-1998
			US 5928531 A	27-07-1999